EUROPEAN PATENT OFFICE

Patent Abstracts of Japan

PUBLICATION NUMBER

06286401

PUBLICATION DATE

11-10-94

APPLICATION DATE

31-03-93

APPLICATION NUMBER

05074569

APPLICANT:

OLYMPUS OPTICAL CO LTD;

INVENTOR:

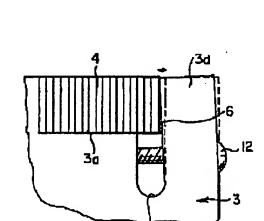
TANIGUCHI YOSHIHISA;

INT.CL.

B60B 1/06 H01L 41/09 H02N 2/00

TITLE

ULTRASONIC VIBRATOR



3e

ABSTRACT :

PURPOSE: To apply a pre-load without impressing offset voltage on converting elements by compressing and forming the converting elements integrally in an elastic body after auxiliary elastic bodies are deformed elastically to the elastic body when the electric-mechanical energy converting elements are sandwiched between the auxiliary elastic bodies.

CONSTITUTION: An ultrasonic vibrator 2 is composed of an elastic body 3 and laminated type piezoelectric elements 4 being an electric-mechanical energy converting element. Two rectangular notches 3a are arranged downward from an upper end in the elastic body 3, and sandwiching protrusive parts 3b-3d being an auxiliary elastic body are formed in three places. Respective U shape notches 3e are formed downward in both end parts of the respective rectangular notches 3a. Two piezoelectric elements 4 are inserted in the respective rectangular notches 3a, and are fixed by machine screws 12 and adhesives 6. On the other hand, slidingly movable members 5 are fixed to the lower end of the elastic body 3. In this case, the respective sandwiching protrusive parts 3b-3d are deformed elastically by fastening the machine screws 12, and a pre-load is applied to the respective piezoelectric elements 4.

COPYRIGHT: (C)1994,JPO

BEST AVAILABLE COPY

(19)日本国特許庁 (JP)

(E111-+ C15

(12) 公開特許公報(A)

F1

庁内整理番号

(株別の機

(11)特許出額公開番号

特開平6-286401

(43)公開日 平成6年(1994)10月11日

技術表示箇所

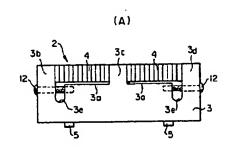
(51) Int.Cl.3	融別記号 「「内壁柱母号	P 1 DOMESTICAL MAIN
B 6 0 B 1/06	Z	
H01L 41/09		
	C 8525 – 5H	
H02N 2/00	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	HO 1 I 41/08 S
	9274 – 4M	H01L 41/08 S
		審査請求 未請求 請求項の数4 OL (全 7 頁)
(21)出願番号	特顏 平5-74569	(71)出頭人 000000376
(C1) Makes .)	14421	オリンパス光学工業株式会社
(no) there ex	平成5年(1993)3月31日	東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号
(22)出願日	平成5年(1993) 3 月31日	(72)発明者 津幡 敏晴
		東京都改谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリ
		ンパス光学工業株式会社内
	•	(72)発明者 舟窪 朋樹
		東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリ
		ンパス光学工業株式会社内
		(72) 発明者 藤村 設直
		東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリ
		ンパス光学工業株式会社内
		(74)代理人
		最終質に続く
	•	DOWN IN ICHOC

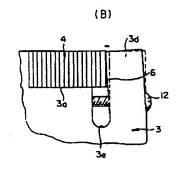
(54) 【発明の名称】 超音波振動子

(57) 【要約】

【目的】 積層型圧電索子にオフセット電圧を印加する ことなく予圧を与えることができる超音波振動子を提供 する。

【構成】 基体となる弾性体3と、この弾性体3の上端面に固定され交流信号が印加されることにより眩弾性体3を振動させる積層型圧電素子4と、上記弾性体3の上端面で眩弾性体3と一体化されるとともに上記積層型圧電素子4を挟持する挟持用凸部3b,3c,3dと、この弾性体3の下端面に接合された摺動部材5とからなる超音波振動子2において、上記挟持用凸部3b,3c,3dにより上記積層型圧電素子4を挟持する際に、ស挟持用凸部3b,3c,3dを上記弾性体3に対して弾性変形させることにより眩積層型圧電素子4を微小長さ圧縮し、これらを上記弾性体3に一体化している超音波振動子2。





【特許請求の範囲】

【簡求項1】 基体となる弾性体と、

この弾性体の第1の面に固定され、交流信号が印加され ることにより該弾性体を振動させる積層型の電気-機械 エネルギー変換案子と、

上記弾性体の第1の面上にて該弾性体と一体化されると ともに、上記電気-機械エネルギー変換素子を挟持する 補助弾性体と、

. この弾性体の第1の面に対向する第2の面に接合された 摺動部材と、

からなる超音波振動子において、上記補助弾性体により 上記電気-根披エネルギー変換素子を挟持する際に、該 補助弾性体を上記弾性体に対して弾性変形させることに より該電気ー機械エネルギー変換案子を微小長さ圧縮 し、これらを上記弾性体に一体化することを特徴とする 超音波振動子。

【請求項2】 基体となる弾性体と、

この弾性体の第1の面に固定され、交流信号が印加され ることにより該弾性体を振動させる積層型の電気ー機械 エネルギー変換素子と、

上記弾性体の第1の面上にて該弾性体と一体化されると ともに、上記電気-機械エネルギー変換素子を挟持する 補助弾性体と、

この弾性体の第1の面に対向する第2の面に接合された 摺動部材と、

からなる紐音液振動子において、上記補助弾性体により 上記電気ー機械エネルギー変換素子を挟持する際に、該 電気ー機械エネルギー変換素子を楔部材にて上配補助弾 性体に押圧して上記弾性体に対して弾性変形させること により該電気-機械エネルギー変換案子を微小長さ圧縮 し、これらを上記発性体に一体化することを特徴とする 超音波振動子。

【請求項3】 基体となる弾性体と、

この弾性体の第1の面に固定され、交流信号が印加され ることにより該弾性体を振動させる積層型の電気-機械 エネルギー変換案子と、

上記弾性体の第1の面上にて該弾性体と一体化されると ともに、上記電気-機械エネルギー変換素子を挟持する 補助弾性体と、

この弾性体の第1の面に対向する第2の面に接合された 40 摺動部材と、

からなる超音波振動子において、上記弾性体を第1の面 に沿って分割し、これらを螺合部材により組み立てるこ とにより上記電気ー機械エネルギー変換業子を挟持し、 該電気ー機械エネルギー変換素子を微小長さ圧縮し、こ れらを上記弾性体に一体化することを特徴とする超音波 扳動丁。

【請求項4】 基体となる発性体と、 *** の悪に腐定され、交流信号が印加され

エネルギー変換案子と、

上記弾性体の第1の面上にて該弾性体と一体化されると ともに、上記電気-機械エネルギー変換素子を挟持する 補助弾性体と、

2

この弾性体の第1の面に対向する第2の面に接合された 摺動部材と、

からなる超音波振動子において、上記補助弾性体を第1 の面に沿って分割し、これらを螺合部材により組み立て ることにより上記電気-機械エネルギー変換素子を挟持 し、該電気ー機械エネルギー変換素子を微小長さ圧縮 し、これらを上記弾性体に一体化することを特徴とする 超音波振動子。

[発明の詳細な説明]

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、超音波振動子、より詳 しくは、電気 - 機械エネルギー変換案子に交流信号を印 加することにより弾性体を振動させる超音波振動子に関 する.

[0002]

30

【従来の技術】弾性体に固定した積層型圧電素子を駆動 力原とし、該弾性体に縦振動および屈曲振動を発生させ て、これらの振動を合成し超音波楕円振動を起こす超音 彼振動子は、従来より種々提案されていて、このような ものの一例として、先に本出願人が提案した特願平4ー 321096号に記載の「超音波リニアモータおよびそ の製造方法」が上げられる。

【0003】 該出額の明細書に記載された超音波振動子 52は、図5に示すように、直方体形状の弾性体53上 に、保持部材54,55,56により挟み込んだ2つの 積層型圧電素子4を固定して構成されていて、上記弾性 体53の下端面の両側部には招動部材5を接着してい る。上記積層型圧電索子4には、後述する駆動電圧を印 加するための端子A、B、Gが、それぞれ図示のように 接続されている。

[0004] このような振動子52を、図6に示すよう にリニアガイド 61. ガイドレール 62. 保持枠 63, ピス64.押圧力調整ネジ65,パネ66,振動子保持 部材67により、左右方向に直線移動可能なように保持 しながら、かつ被駆動部材たる摺動板68に上記摺動部 材5を介して摩擦接触するように押圧して、超音波リニ アモータが構成されている。

【0005】上述のような振動子52の寸法を適当に調 節して、2つの稅層型圧電紫子4に交番電圧を印加する と、図7 (A) に示す共扱縦振動と図7 (B) に示す共 **扱屈曲振動とが同時に発生する。そして、これら印加電** 圧の位相差を適当に調整すると、縦振動と屈曲振動が合 成されて、屈曲振動の腹位置に楕円振動が発生する。こ の風曲振動の腹位置に固定した捆動部材5により、捆動 収68を駆動して移動させるようになっている。

- マステーニ級に短疑型圧電素子に過剰な

10

引張り応力を与えると、積層部が剥離して破壊されてし まうことが知られている。従って、積層型圧電素子が伸 縮する際に、引張り応力が加わらないように、あらかじ め何らかの方法で予圧を印加しておく必要がある。ま た、積層型圧電索子の振動を損失することなく完全に弾 性体に伝えるためには、保持部材との間隙をなくす等の 工夫が必要になる。

【0007】このため上記リニアモータでは、積層型圧 電索子に数10Vの直流電圧を印加して伸張させること により力学的な予圧を与えておき、これに振動を発生さ せるための交流電圧を重畳して駆動するようにしてい た。

[0008]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、後層型 圧電素子に印加する交番電圧に数10Vのオフセット電 圧を重畳する場合には、オフセット電圧以上の直流電圧 源が必要となる。一般の論理回路は数V~12V程度で 動作するために、論理回路用の電圧も他に必要になり、 電源部が複雑になるという問題点がある。さらに電池を 段が必要となり、電力損失が発生して電池寿命が短くな るという問題点も有している。

【0009】本発明はかかる問題点に鑑みてなされたも のであり、積層型圧電索子にオフセット電圧を印加する ことなく該積層型圧電索子に予圧を与えることができる 超音波振動子を提供することを目的としている。

[0010] .

【課題を解決するための手段】上記の目的を達成するた めに、本発明による超音波振動子は、基体となる弾性体 と、この弾性体の第1の面に固定され交流信号が印加さ 30 れることにより該弾性体を振動させる積層型の電気一機 械エネルギー変換索子と、上記弾性体の第1の面上にて 該弾性体と一体化されるとともに上記電気ー機械エネル ギー変換素子を挟持する補助弾性体と、この弾性体の第 1の面に対向する第2の面に接合された摺動部材とから なる超音波振動子において、上記補助弾性体により上記 電気-機械エネルギー変換素子を挟持する際に、該補助 弾性体を上記弾性体に対して弾性変形させることにより 該電気-機械エネルギー変換索子を微小長さ圧縮し、こ れらを上記弾性体に一体化している。

【0011】また、本発明による超音波振動子は、基体 となる弾性体と、この弾性体の第1の面に固定され交流 信号が印加されることにより該弾性体を振動させる積層 型の電気ー機械エネルギー変換素子と、上記弾性体の第 1の面上にて該弾性体と一体化されるとともに上記電気 一機械エネルギー変換素子を挟持する補助弾性体と、こ の弾性体の第1の面に対向する第2の面に接合された摺 動部材とからなる超音波振動子において、上配補助弾性 体により上記電気ー機械エネルギー変換素子を挟持する

記補助弾性体に押圧して上記弾性体に対して弾性変形さ せることにより該電気ー機械エネルギー変換素子を敬小 長さ圧縮し、これらを上配弾性体に一体化している。

【0012】さらに、本発明による超音波振動子は、基 体となる弾性体と、この弾性体の第1の面に固定され交 流信号が印加されることにより該弾性体を振動させる積 **層型の電気-機械エネルギー変換案子と、上記弾性体の** 第1の面上にて該弾性体と一体化されるとともに上記電 気ー機械エネルギー変換素子を挟持する補助弾性体と、 この弾性体の第1の面に対向する第2の面に接合された 摺動部材とからなる超音波振動子において、上記弾性体 を第1の面に沿って分割し、これらを螺合部材により組 み立てることにより上記電気-機械エネルギー変換索子 を挟持し、該電気-機械エネルギー変換索子を微小長さ 圧縮し、これらを上記弾性体に一体化している。

【0013】加えて、本発明による超音波振動子は、基 体となる弾性体と、この弾性体の第1の面に固定され交 流信号が印加されることにより該弾性体を振動させる積 層型の電気・機械エネルギー変換素子と、上配弾性体の 電源とした場合には、DC/DCコンパータ等の昇圧手 20 第1の面上にて該弾性体と一体化されるとともに上記電 気ー機械エネルギー変換素子を挟持する補助弾性体と、 この弾性体の第1の面に対向する第2の面に接合された 摺動部材とからなる超音波振動子において、上記補助弾 性体を第1の面に沿って分割し、これらを螺合部材によ り組み立てることにより上記電気-機械エネルギー変換 素子を挟持し、該電気ー機械エネルギー変換素子を微小 長さ圧縮し、これらを上配弾性体に一体化することを特 徴とする超音波振動子。

[0014]

【作用】上記補助弾性体が上記電気ー機械エネルギー変 換素子を挟持し、この際に、該補助弾性体を上記基体と なる弾性体に対して弾性変形させることにより該電気ー 機械エネルギー変換素子を微小長さ圧縮してこれらを該 弾性体に一体化し、交流信号を印加することにより該電 気ー機械エネルギー変換素子が、同弾性体を振動させ

【0015】また、上配補助弾性体が上記電気-機械工 ネルギー変換素子を挟持し、この際に、該電気-機械エー ネルギー変換索子を模部材にて該補助弾性体に押圧して 上記基体となる弾性体に対して弾性変形させることによ り、該電気-機械エネルギー変換素子を微小長さ圧縮し てこれらを該弾性体に一体化し、交流信号を印加するこ とにより該電気-機械エネルギー変換素子が、同弾性体 を振動させる。

【0016】さらに、上記第1の面に沿って分割された 弾性体が、これらを螺合部材により組み立てることによ り上記電気-根域エネルギー変換素子を挟持し、該電気 機械エネルギー変換素子を微小長さ圧縮してこれらを 上記弾性体に一体化し、交流信号を印加することにより 際に、該電気-機械エネルギー変換索子を楔部材にて上 50 該電気-機械エネルギー変換案子が、同弾性体を振動さ

せる.

[0017] 加えて、上記第1の面に沿って分割された 補助弾性体が、これらを螺合部材により組み立てること により上記電気-機械エネルギー変換素子を挟持し、該 電気-機械エネルギー変換索子を微小長さ圧縮してこれ らを上紀弾性体に一体化し、交流信号を印加することに より眩電気-機械エネルギー変換案子が、同弾性体を振 動させる。

. [0018]

【実施例】以下、図面を参照して本発明の実施例を説明 10 する。図1は本発明の第1実施例を示したものである。 図1 (A) に示すように、振動子2は、弾性体3と電気 機械エネルギー変換素了たる積層型圧電索了4とでそ の主要部を構成されている。

[0019] 上記弾性体3は、黄銅等で略直方体形状に 形成されていて、上端面から下方に向かって2ヶ所の矩 形切欠3 a を設けて、これにより3ヶ所の補助弾性体た る挟持用凸部3b, 3c, 3dを構成している。これら の矩形切欠3aの該弾性体3の長手方向の両側部には、 下方に向かってU字状切欠3eがそれぞれ形成されてい 20 る。なお、該弾性体3の寸法は、振動子2の1次の縦振 動と2次の屈曲振動の共振周波数が一致するように決定 されている。

【0020】上述のような弾性体3の矩形切欠3aに対 して、2つの積層型圧電素子4が、上記挟持用凸部3 b. 3 dとU字状切欠3 eを貫通して該弾性体3の側面 から取り付けられたビス12の締め付けによる圧力と、 接着剤6とを併用して固定されている。

【0021】そして、該弾性体3の下端面の上記屈曲振 動の腹となる位置には摺動部材5が固着されていて、こ 30 れにより超音波リニアモータを構成する際の被駆動体に 摺動させるようになっている。

【0022】次に、この第1実施例の作用を説明する。 図1 (B) に示すように、ピス12を締め付けることに より、挟持用凸部3b,3dが、図の波線で示す位置か ら実線で示す位置に弾性変形して、積層型圧電素子4に 積層方向の予圧が付加される。

【0023】この状態で、2つの積層型圧電素子4に、 互いに90度の位相差を有する交番電圧を印加すると、 該積層型圧電素子4に発生した伸縮振動が伝達されて、 弾性体3に図7(A)に示すような縦振動と、(B)に 示すような屈曲振動とが同時に発生する。この結果、摺 動部材5には超音波楕円振動が発生する。

【0024】この際、積層型圧電素子4で発生した振動 により挟持用凸部3b, 3dのみが振動するのをピス1 2の引張力で防止することができ、弾性体3全体に伝わ る振動が放棄するのを防いで効率よく振動させることが _ できる。また、ピス12のガタにより挟持用凸部3b。 3 dが独立に振動してしまうことを防止するために、予 凸部3b, 3d全体を固定するとなおよい。

【0025】このような第1実施例によれば、オフセッ ト電圧を印加することなく積層型圧電素子に予圧を与え ることができる。しかもピスの締め付けトルクを調整す ることで、2つの積層型圧電索子に加わる予圧をそれぞ れ独立に調整でき、これにより最適な予圧調整が可能に

【0026】図2は本発明の第2実施例を示したもので ある。この第2実施例は上述の第1実施例とほぼ同様で あるので、主として異なる部分についてのみを説明す る。図2 (A) に示すように、上記弾性体13は、黄銅 等で略直方体形状に形成されていて、上端面から下方に 向かって該弾性体13の長手方向の長さよりもやや短い 長さの1ヶ所の矩形切欠13aを設けて、これにより両 側部に2ヶ所の補助弾性体たる挟持用凸部13b, 13 dを構成している。なお、該弾性体13の寸法は、振動 子の1次の縦振動と2次の屈曲振動の共振周波数が一致 するように決定されている。

【0027】上述のような弾性体13の矩形切欠13a に対して、2つの積層型圧電素子4が、補助弾性体たる 保持部材16,17とその間に配設された楔部材15を 挟みこんで配設されている。該積層型圧電案子4は、接 着剤により弾性体13に接着されるとともに、上記楔部 材15を貫通して弾性体13に締結されているピス12 により、楔圧を調整して固定されている。

【0028】そして、眩弾性体13の下端面の上記屈曲 振動の腹となる位置には、摺動部材5が固着されてい て、これにより超音波リニアモータを構成する際の被駆 動体に摺動させるようになっている。

【0029】次に、この第2実施例の作用を説明する。 ピス12を締め付けることで模部材15に加わった下向 きの力が、図 2 (B) に示すように、左右方向の力に変 換されて保持部材16、17に印加される。これにより 積層型圧電素子4に積層方向の予圧が加わる。

【0030】この状態で、2つの積層型圧電素子4に交 番電圧をそれぞれ印加すると、摺動部材14には超音波 楕円振動が発生する。

【0031】なお、圧電素子4の振動により、保持部材 16、17と楔部材15の間にすべりが発生して振動工 ネルギーの損失が発生するのを防ぐために、予圧調整後 に保持部材16、17、楔部材15、ピス12および弾 性体 7 を、相互に接着や溶接等の手段で固定するとなお よい。また、この第2実施例では、保持部材16.17 が接着固定された後は、楔部材15およびピス12は除 去してもかまわない。

【0032】このような第2実施例によれば、上述の第 1 実施例とほぼ同様の効果を有するとともに、第1実施 例と比較して弾性体にU字状切欠のような複雑な構造が ないために、紐音波リニアモータの駆動源となる楕円運 圧調整後に接着や溶接等の手段でピス12および挟持用 50 動を構成する縦振動と風曲振動以外の余計な振動が発生

し難く、振動子の設計がより簡単になるという特徴があ

【0033】図3は本発明の第3実施例を示したもので ある。この第3実施例は上述の第1,第2実施例とほぼ 同様であるので、主として異なる部分についてのみを説 明する。図3に示すように、黄銅等で形成されたやや縦 長の直方体形状の弾性体23を、2つの黄銅等で形成さ れた略し字形状の弾性体21,22で挟み込み、これら を2本のピス24で貫通して両端にナット25を締結す ることにより、3つの弾性体21,22,23は一体的 10 に接合されている。

[0034] この接合の際に、該接合により構成される 2つの矩形状凹部21a, 22aに、2つの積層型圧電 素子4を挟みこんで接着剤で固定する。

【0035】なお、弾性体21,22,23の図の横方 向の寸法は、3つの弾性体相互の隙間がピス24を締め 付けることによりなくなり、かつ積層型圧電素子4に適 当な予圧が加わるように決定される。

【0036】そして、該弾性体21,22の下端面の屈 て、これにより超音波リニアモータを構成する際の被駆 動体に摺動させるようになっている。

【0037】次に、この第3実施例の作用を説明する。 ピス24とナット25で弾性体21,22,23を一体 に接合する際に、積層型圧電素子4に予圧が加わる。こ のときに、ピス24の締め付けトルクを調整することに より、付加する予圧の大きさをコントロールすることが できる.

【0038】この状態で、2つの積層型圧電素子4に交 番飯圧を印加すると、摺動部材5には超音波楕円振動が 30 説明する部分拡大側面図。 発生する。

【0039】なお、3つの弾性体21,22,23は、 ナット25を締め付けた後に接着や溶接等の手段で互い に接合した方が、境界面での振動の反射が減少し、振動 エネルギーの損失が少なくなってなおよい。

【0040】このような第3実施例によれば、上述の第 1, 第2 実施例とほぼ同様の効果を有するとともに、第 1, 第2実施例と比較して構成部材の形状が単純になる ために、各部材の加工がしやすく、振動子の製造コスト を下げることができる。

【0041】図4は本発明の第4実施例を示したもので ある。この第4実施例は上述の第1ないし第3実施例と ほぼ同様であるので、主として異なる部分についてのみ を説明する。図4 (A) に示すように、2つの中空構造 の電気-機械エネルギー変換素子たる積層型圧電素子3 4を、3つの補助弾性体たる保持部材31,32,33 により挟み込み、長手方向の両側面よりピス36を締め 付けることにより一体的に固定している。

【0042】このような積層型圧電素子34および保持 部材31、32、33を、図4(B)に示すように、細 50 5…摺動部材

長の直方体形状の弾性体35の上端面に、溶接や接着等 の手段で固定して、振動子を構成している。

【0043】そして、該弾性体30の下端面の屈曲振動 の腹となる位置には、摺動部材5が固着されていて、こ れにより超音波リニアモータを構成する際の被駆動体に 摺助させるようになっている。

【0044】次に、この第4実施例の作用を説明する。 上記積層型圧電素子34には、ビス36を締め付けるこ とにより予圧が付加され、かつビス36の締め付けトル クを変えることにより、下圧の強さをコントロールする ことができる。

【0045】この状態で、2つの積層型圧電素子34に 交番電圧をそれぞれ印加すると、摺動部材5には超音波 将円振動が発生する。

【0046】このような第4実施例によれば、上述の第 1ないし第3実施例とほぼ同様の効果を有するととも に、第1ないし第3実施例と比較して、積層型圧電素子 に予圧を印加する際に、振動子を構成する弾性体に歪を 生じさせないという利点を有する。このため、圧電素子 曲振動の腹となる位置には、摺動部材 5 が固着されてい 20 に交番電圧を印加して援動を発生させたときに、振動子 の振動をより安定化することができる。

[0047]

【発明の効果】以上説明したように本発明によれば、積 層型圧電素子にオフセット電圧を印加することなく該積 **周型圧電素子に予圧を与えることができる超音波振動子** を提供することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の第1実施例を示す超音被振動子の、

(A) 側面図, (B) 積層型圧電素子を挟持する構成を

【図2】 本発明の第2実施例を示す超音波振動子の、

(A) 側面図、(B) 積層型圧電索子を挟持する構成を 説明する部分拡大側面図。

【図3】本発明の第3実施例を示す超音波振動子の側面 図.

【図4】本発明の第4実施例を示す超音波振動子の、

(A) 積層型圧電素子を挟持する構成を説明する部分拡 大斜視図。(B)側面図。

【図5】従来の超音波振動子を示す斜視図。

【図6】上記図5に示した従来の超音波振動子を用いて 構成した超音波リニアモータを示す側面図。

【図7】上記図5に示した超音波振動子の、(A)共振 縫振動状態。(B) 共振屈曲振動状態をそれぞれ示す線

【符号の説明】

2…超音波振動子

3…彈性体

3b, 3c, 3d…挟持用凸部(補助弾性体)

4…積層型圧電素子(電気-機械エネルギー変換素子)

12…ピス

13…弾性体

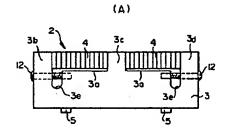
13b, 13d…挟持用凸部(補助弹性体)

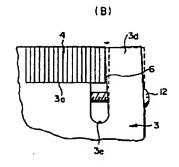
15…楔部材

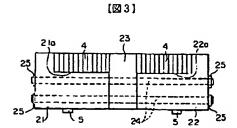
16, 17…保持部材(補助弹性体)

21, 22, 23…弾性体

[図1]







24…ピス

31, 32, 33…保持部材(補助弾性体)

34…積層型圧電素子(電気-機械エネルギー変換素

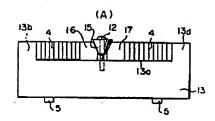
10

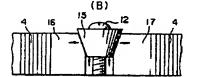
子)

3 5 … 弹性体

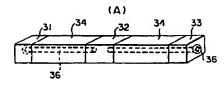
36…ピス .

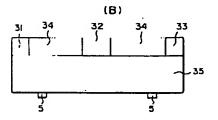
[図2]





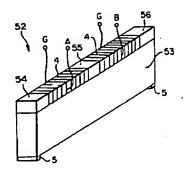
[図4]



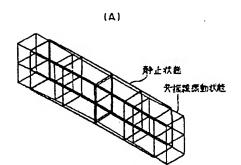


[図6]

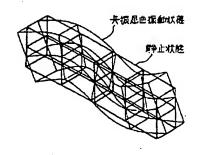
617



[図7]



(B)



フロントページの続き

(72)発明者 大内 孝司

東京都改谷区幅ヶ谷2丁目43番2号 オリンパス光学工業株式会社内

(72)発明者 今井 裕五

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリ

ンパス光学工業株式会社内

(72)発明者 谷口 芳久

東京都渋谷区橋ヶ谷2丁目43番2号 オリ

ンパス光学工業株式会社内